PATENT ABSTRACTS OF JAPAN

(11)Publication number :

03-137457

(43) Date of publication of application: 12.06.1991

(51)Int.CI

F04R 49/06 F24F 11/02

(21)Application number: 01-274042

(71)Applicant : DAIKIN IND LTD

(22)Date of filing:

20.10.1989

(72)Inventor: SATOU HIROYA

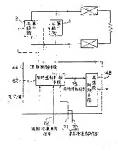
(54) FRFFZFR DEVICE

(57) Abstract: PURPOSE: To provide a proper accommodation for a requirement of

load by a method wherein an inverter type first compressor having a variable compressing capability and the second compressor having a specified compressing capability are connected in parallel and the second compressor is operated concurrently when a request for increasing a capability is made during an inverter protection function of the first compressor.

CONSTITUTION: Operation of a compressor 1 having a variable capability is started, a driving frequency is increased in a stepwise manner and after the operating condition is stabled, a target frequency giving a compressing capability corresponding to a load is calculated. The target frequency is compared with a set frequency near an upper limit driving frequency at the compressor 1. If it is lower than the set frequency, the compressor 1 is controlled in reference to its frequency. In the event that a substantial increasing of a load occurs and the target frequency is higher than the set frequency, the compressor 2 having a specified capability is energized so as to change over to a concurrent operation of the compressors 1 and 2 and then the driving frequency of

the compressor 1 is varied. Even when the target frequency does not



exceed the set frequency if an electric current to the inverter is cut by a protecting function, the compressor 2 is energized. With the foregoing, a lack of capability caused by a restriction in operation of the compressor 1 can be eliminated

LEGAL STATUS

[Date of request for examination]

[Date of sending the examiner's decision of rejection]

Kind of final disposal of application other than the examiner's decision of rejection or application converted registration]

[Date of final disposal for application]

[Patent number]

[Date of registration]

Number of appeal against examiner's decision of

rejection]

Date of requesting appeal against examiner's decision of rejection]

[Date of extinction of right]

⑩ 日本 国特許庁(JP)

① 特許出願公開

⑩ 公開特許公報(A) 平3-137457

の発明の名称 冷凍装置

②特 頭 平1-274042

②出 頭 平1(1989)10月20日

滋賀県草津市岡本町字大谷1000番地の2 ダイキン工業株

式会社滋賀製作所内

⑪出 顋 人 ダイキン工業株式会社

大阪府大阪市北区中崎西2丁目4番12号 梅田センタービ

QC代 理 人 弁理士 西森 正博

胡

1. 発明の名称

冷凍装置

2. 特許請求の範囲

1. 冷媒循環回路に、圧縮能力可変なインパー タ式の第1圧縮機(1)と圧縮能力一定の第2圧 縮機(2)とを互いに並列に接続して介装すると 共に、上記第1圧縮機(1)の単独運転及び第1、 第2圧縮機(1)(2)の同時運転の切換えと上 記第1圧縮機 (1)の圧縮能力の変更とを併用し て全体の圧縮能力を冷凍負荷姿動に応ずるべく制 御する運転制御手段(44)とを設けて成る冷凍装 置であって、この運転制御手段(44)には、上記 第1圧縮機(1)の周波数制御と第2圧縮機(2) の発停制御とを行うための周波数制御手段 (48)を設ける一方、さらに上記第1圧縮機(1)のインバータ保護機能による規制運転中にお いて能力増加要求があったときに上記第2圧縮機 (2)を起動するための同時運転信号 (75)を上 記周波数制御手段(48)へ出力する同時運転制御 手段(62)を掛けたことを特徴とする冷度装置。

3. 発明の詳細な説明

(産業上の利用分野)

この発明は圧縮能力可変な圧縮機と圧縮能力一 定の圧縮機とを値えた冷凍装置に関するものであ

(従来の特集)

特閒平3-137457 (2)

比較的小さく、したがってインバータ制御装置を 小容量のもので構成しても、変勢個の大きな食 に対応した制御が元となり、大容量はな子が場合 が出る。 が出るなど、カースを がいる に対応して、コンプレッサユニットの製作費を実 によって、コンプレッサスニットの製作費を実 にすることができるという利点が生じる。

(発明が解決しようとする課題)

上記コンプレッサユニットにおいては、負荷要求が小さいときには第1圧縮機の単独運転が行わ

れる一方、負用原線型が第1圧縮機の能力(11を超大 たとき、第1圧縮機と第2圧縮機との同時で運転が たときれるようながない場合がは、特定 の最大力にない場合がは、関係では、15年の が15年のでは、関係をは、15年のでは、1

この発明は上記もた従来の欠点を解決するためになられたものであって、その目がは、第1 圧縮 なと 第2 圧縮 機関 との運転制縮 機運を行うことが可能ななる。 のでは、第2 になるでは、第2 によりでは、第2 によりでは、第2 にないでは、第2 によりでは、また、では、第2 によった。

(課題を解決するための手段)

そこで第1図及び第3図に示すように、この発明の冷凍装置は、冷媒循環国路に、圧縮能力可変

(作用)

上記構成による冷凍装置においては、インバー タ3の保護機能、例えば電流カットによる周波数 規制運転中に、能力増加要求があったときには、 要求能力が第1圧縮機1の最大能力よりも小さい 場合でも、第2圧縮機2が起動し、第1圧縮機1 と第2圧縮機2との同時運転がなされることになる。この結果、従来のように第1圧縮機1の規制 に対しては、10年間では、10年には、10年間では、10年間では、10年間では、10年間では、10年間では、10年間では、10年間では、10年間では、10年には、10年には、10年間では、10年間では、10年には、10年間では、10年には、10年間では、10年には

(実 旌 例)

次にこの発明の冷凍装置の具体的な実施例について、図面を参照しつつ詳細に説明する。

まず第2回には、マルチタイプの空気調和機と して構成したこの発列の一支接例における市建装 図の冷球調路段をよりしおり、同回において、 は室外ユニットであり、この室外ユニットとには、 4台の室内ユニットA の D が接続されている。

上記室外ユニットXには、互いに並列に接続された2台の圧縮機1、2が内装されている。第1 圧縮機1は、その同位速度、つまり圧縮能力を引きるためのインパータ3に可じた一面の回転転数での回転転数での回転転数である。これらの圧縮機1、2の吐出側の配管4と吸込「例の配管5とはそれぞれ

四路切換弁6に接続され、この四路切換弁6には さらに第1ガス聲7と第2ガス管8とが接続され ている。なお上記吸込側配管5にはアキュームレ ータ9が介設されている。上記第1ガス管7は、 室外熱交換器10に接続され、また上記第2ガス 質8はヘッダー11に接続されると共に途中にガ ス層額弁12が介設されている。 上記室外熱交換 器10には室外ファン13が付設されると共にさ らに液管14が接続されており、この液管14に は、上記室外熱交換器10側から順次ドライヤフ ィルタ15、第1電動膨張弁16、曼液器17、 液閉積弁18が介設されている。そして上紀液管 14の先端は、それぞれ第2質動影器弁19・・ 19の介設された複数(図の場合には4本)の液 支管20・・20に分岐される一方、上記ヘッダ - 1 1 に、それぞれマフラー 2 1 ・・2 1 の介料 された4本のガス支管22・・22が接続されて おり、これらのガス支管22と上記各被支管20 との間に窓内熱交換器23(窓内ユニットAにつ いてのみ図示する)がそれぞれ連絡配管24・・

24 によって互いに並列に接続されている。なお 各室内ユニットA~Dは、それぞれ上記室内熱交 換器23と室内ファン25とによって構成されて いる。

上記構成の空気調和機における暖房運転は、四 器切機弁6を図中実線で示す切換位置に位置させ、 果2 からの吐出の機器を受換器23で 最2 ガス管8を延由させて多室内熱交換器23で 経絡させ、次に経管14を延由させて3万 機器10内で悪発線型 15 大な管7 に近よって行う。この場合、源波させることに近よって行う。この場合、源波させを第10個形容第1 電動膨張弁16にて行い、多項2電動膨張弁19 では、多室内熱交換器23への海媒分配費の制御 を行う。

一方、冷房運転は、四路切換弁6を図中実線で 示す切換位置に切換え、圧路器1、2からの時出 高端を室外熱交換器10側から各室内熱交換と 30、と回旋させることによって行う流 第1電動服集弁16は金間にし、各第2電動服集

弁19で冷媒の過熱度制御を行う。

次に上記のような運転の制御について、第3回 の運転制御系統図を参照して説明する。図のよう に、各室内ユニットA~Dは室内制御装置41 (室内ユニットAについてのみ図示する) をそれ ぞれ備えており、各室内制御装置41には、運転 操作用リモコン42と、室温を検出する室温セン サ43とがそれぞれ接続されている。上記各潭転 操作用リモコン42は冷襞切換スイッチと、運転 スイッチと、希望室温を設定するための過度設定 スイッチとを有しており、上記道転スイッチがON であり、かつ室温センサ43での検出温度が設定 温度に達していないとき(室内サーモONのとき) に、上記冷暖切換スイッチでの切換位置に応じて 暖房運転要求信号、成いは冷房運転要求信号が上 記検出温度と設定温度との温度券信号と共に、各 室内制御装置41から室外ユニットXに対して出 カネれる

一方、室外ユニットXは、室外制御装置(運転 制御手段)44と、第1圧縮機1を周波数制御す

るためのインバータ制御装置45とを備えており、 上記室外制御装置44内には、運転要求ユニット 把握部46と弁制御部47と周波数制御部48と 変更時初期周波数記憶部49と周波数設定部50 とが設けられている。上記運転要求ユニット把握 部46は上記室内側からの暖房、或いは冷房運転 要求信号から起動時を合む運転部屋数変更時を判 別し、運転要求信号を出力している室内ユニット に応じた運転ユニット信号と共に、上記の運転部 屋数変更時に変更信号を上記弁制御部47と周波 数設定部50とに出力する。これによりまず上記 弁制御部47によって、前記した暖房運転時、或 いは冷房運転時の冷媒循環径路を形成すべく四路 切換弁6の切換作動と共に、第1、第2電動脳張 弁16、19の閉度関御が行われる。また周波数 設定部50では上記温度整信号70、運転要求信 号71及び初期周波数記憶部49のメモリに基づ いて、必要な駆動周波数を設定する機能を有して いる.

上記室外制御装置44は、さらに開時運転制御

一方、上記周放数制御部48では、上記道転ュ ・り信号及び変更信号に基づく周波数数定部5 0及び同時運転制御部62からの指令股より、第 1、第2圧縮機の起動停止制御と第1圧縮線1の 周波数制菌とを行うが、これについては、第4回 の制御フローチャートを参照しながら説明を の制御のはあいて、ステップ51は、上記運転要求ユ ニット把邏郎46からの運転ユニット信号の有無、 すなわち室内ユニットでの運転要求信号の有無を 判別するステップであって、いずれの室内ユニッ トからも運転要求信号がない場合には、上記ステ ップ\$1と\$2とを繰返して停止状態で運転要求信号 の人力待ち状態を継続する。 そしていずれかの室 内ユニットで運転要求信号が発生された場合には、 上記ステップSIからS3に移行する。このステップ は、起動時及び運転部屋数変更時に上記運転要求 ユニット把握部46で発生される変更信号の有無 を判別するステップであり、ここでは起動時にお ける処理について初めに説明すると、このとき上 記ステップ\$3から、起動時か否かの判別を行うス テップ\$4に移行し、第1圧縮機1が停止状態であ ることから、次いでステップS5でこの第1圧縮機 1 の運転を開始し、ステップ S6 において、それま で停止状態であった第1圧縮機1における油上が りを防止するために、駆動周波数を段階的に上昇 させていくような起動時期御を行う。そして選転 状態が安定した後にステップ S7に移行し、このス

テップにおいて室内側の負荷に応じた圧縮能力を 与える駆動周波数(以下、目機周波数という) F total を求める。

上紀日禮周波数 Ftotal は、起動時及び後述す る御転部屋数変更時には、上記ステップS7におい て、以下の手順で求められる。まず上記運転ユニ ット信号に基づいて、運転要求のある各ユニット 毎の負荷レベルの合計ΣSを算出する。このため に、上記周波数制御部48には各ユニットの定格 能力に対応させた数値(例えば定格能力2240kcal /hのものでは"i"、2800kcal/hでは"1.5 "・・)が予め記憶されている。さらに上記周波 数制御部48では運転要求のある各室内ユニット からの温度差信号の合計ΣΔΤを算出し、これら のΣSとΣΔTとの組合わせに対応する初期周波 数を上記変更時初期周被数記憶部49から読出し て、これを上記目標周波数 Ftotal として設定す る。上記変更時初期周波数記憶部49には、種々 の合計負荷レベルESと合計温度差EATとの観 合わせに対応する初期駆動周波数がデータテーブ ルとして記憶されている。

その後は上記ステップ SIに原間を処理が機返されるが、運転部屋敷に変更 がない間は、ステップ SI2 に移りして、合計温度表立 A D 変化に対して例えばP I D 朝都によってその変化に対して例えばP total が逐次設定され、

このFlotal が105 kとりも小さい而(ステップ 59) は、この同談数においる日 圧縮器 1 の舟の 運転が離析される(ステップ511)。したがって 運転の離析によって室温が設定温度に近づくにつれて、駆動開談数が徐々に低下していくような室 内側の負荷に応じた圧縮能力の変更がなされるのである。

モレて負荷の大きな増加が生じた場合、特に運 転部屋数の追加を生じたような場合に、上記ステ すで33、84を陸てステップ57で新たに設定されて、10 5 位を開放数下10tal が、ステップ59において、10 5 位を縮程2を起動して第1、第2 圧縮機1、2 の 同時距縮板1、2 の 同時距縮板1の変数 同次数子で513)と共に、第 変数で50次を3 の で 513)と共に、第 変数で50次を3 の で 513)と共に、第 変更する(ステップ514)。

また上記ステップS9において、目標周波数Fto tal が105 位を超えない場合においても、インバ ータ3に対して電波カットによる保護機能が作用 している場合(ステップS15)において、目標周 波数 Ftotal が現在の運転周波数よりも大である 場合(ステップ S16) には、ステップ S13 に移行 して第2 圧縮機 2 を起動し、第1 圧縮機 1 と第2 圧縮機 2 との同時運転に切換えることとする。

なお第4団において、ステップS11 の後にステ ップSIへ戻る処理で同時運転状態が継続されるこ ととなり、このときにはステップS12 豉いはステ ップS7で以降に設定される目標周波数 Ftotal に 対して、ステップS8からステップS18 に移行して、 90比以上であるか否かを判別する。すなわち90比 以上のときに上記 Ftotal から第2圧縮機2の圧 縮能力に相当する周波数60版を引いた周波数を第 1 圧縮機 1 に対する駆動周波数 1 として設定し (ステップ\$19)、この「にて第1圧縮機1を制 御しなから第2圧縮機2との同時運転を継続する のである。そして同時運転継統中に上記Ftotal が90七未満となった時に、ステップS20 において 第2圧縮機2を停止し、第1圧縮機1の単独運転 に切換えることとしている。このように第2圧縮 概2の停止に対して、起動時とは異なる判別条件

を設定しているので、第2圧縮機2の発停が繰返 される、いわゆるハンチングを生じない安定した 切機側額が行われる。

このような制御構成では、例えば第5図の息り 6に相当する報動間微数が指令されている場合に、 未来は第1圧指機1だけを運転する領域人である にも拘らず、第1、第2圧指機1、2の双方を運 転することが可能になり、従来のように息97に まで周微数1が規制されてしまう場合と比較して、 要求負荷に応じた通切な圧縮機制御を行い得るこ とになる。

以上、この発明の一実施例について設明したが、 上紀実施例はこの発明を限定するものではなく の発明の範囲内で種々の変更が可能であり、例え は上紀実施例においては、マルチタイプの空気間 和機を例に挙げて説明したが、その他の冷凍装置 においてもこの発明の適用が可能である。

(発明の効果)

上記のようにこの発明の冷凍装置においては、 インパータの保護機能、例えば電波カットによる

4. 図面の簡単な説明

- 1 · · · 第1 圧縮機、2 · · · 第2 圧縮機、4 4 · · · 室外朝御装置(運転制御手段)、4 B · · · 周波数制御部(周波数制御手段)、6 2 · ·
- · 同時運転制御部 (同時運転制御手段)。

